

(19) the Japanese Patent Office (JP)

(11) Unexamined Japanese Utility Model Publication No.
S59-176771

(12) Published Unexamined Utility Model Application (U)

(51) Int.Cl.³: B 25 J 13/06

(43) Date of Publication of Application: November 26, 1984

(54) Title of the Invention: Robot

(21) Application Number: S58-72642

(22) Date of Filing: May 16, 1983

(72) Inventors: Saeko Goto

Mitsubishi Electric Corp. Inazawa
Seisaku-sho

(71) Applicant: Mitsubishi Electric Corp.

2-2-3, Marunouchi, Chiyoda-ku, Tokyo

(74) Attorney: Masuo Oiwa; et al.

[What is claimed is]

1. A robot that makes electrical connection to a controller via a cable and a connector in a manner that wiring from a connector disposed on a robot base-side is relayed at a relay terminal block and then connected to each section of the robot base.

[Brief Description of the Drawings]

Fig. 1 is a front view illustrating the wiring of a conventional robot, with a part of the structure cut away for sake of clarity. Fig. 2 is a side view of the conventional robot shown in Fig. 1. Fig. 3 is a side view of a structure of an exemplary

embodiment. Fig. 4 is a front view of a structure of an embodiment, with a part of the structure cut away.

1: Robot base 2: Arm 3: Hand 4: Vertical shaft 5: Cable connecting between the robot base and a controller 81, 82, 83...

8n: Connector 9: Internal wiring 14: Relay terminal block

Throughout the drawings, like parts have similar reference marks.

⑫ 公開実用新案公報 (U)

昭59—176771

① Int. Cl.³
B 25 J 13/06

識別記号

庁内整理番号
7632—3F

⑬ 公開 昭和59年(1984)11月26日

審査請求 未請求

(全 2 頁)

⑭ ロボット

会社稲沢製作所内

① 実 願 昭58—72642

① 出 願 人 三菱電機株式会社

② 出 願 昭58(1983)5月16日

東京都千代田区丸の内2丁目2
番3号

⑦ 考 案 者 後藤佐江子

⑦ 代 理 人 弁理士 大岩増雄 外2名

稲沢市菱町1番地三菱電機株式

⑮ 実用新案登録請求の範囲

ロボット本体とコントローラとの電気回路の接続をケーブル及びコネクタを用いて行なうロボットにおいて、ロボット本体側のコネクタとロボット本体の各部とを接続する配線を、一旦中継用端子台に配線し、前記端子台からロボット本体の各部へ配線することを特徴としたロボット。

図面の簡単な説明

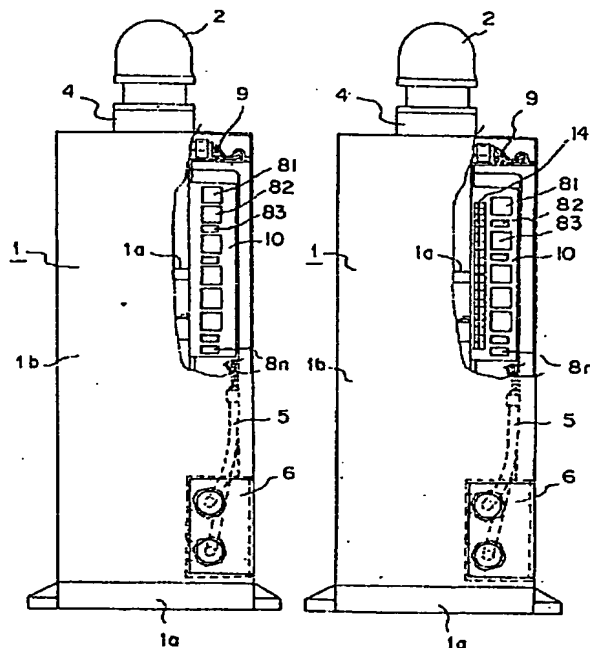
第1図は従来のロボットの配線方式を説明するために一部を切欠いて示した正面図、第2図は

第1図に示す従来のロボットの側面図、第3図はこの考案の一実施例を示す側面図、第4図は同じく一実施例で一部を切欠いて示した正面図である。

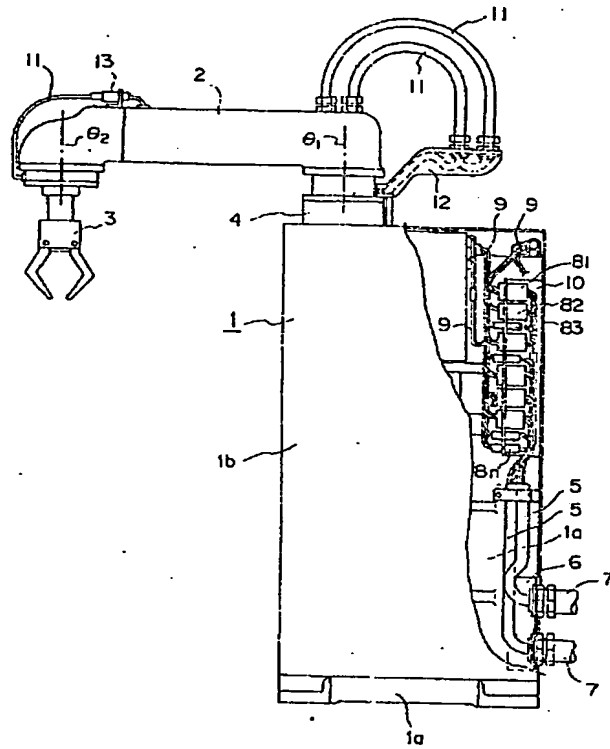
図中、1はロボット本体、2はアーム、3はハンド、4は上下軸、5はロボット本体とコントローラとを接続するケーブル、81、82、83…8nはコネクタ、9は本体内配線、14は中継用端子台である。なお、図中同一符号は夫々同一又は相当部分を示す。

第2図

第3図



第1図



第4図

